

特許請求の範囲

(WHAT IS CLAIMED IS ;)

1. 画像読取用キャリッジと、

前記画像読取用キャリッジを走行させて読み取られる所定の箇所に設けられた基準位置パターンと、

読み取られた前記基準位置パターンから基準位置を検出し、検出された基準位置に基づいて前記画像読取用キャリッジを所定の位置にセットする制御部とを備えてなる画像読取装置。

2. 請求項 1 に記載の画像読取装置において、

さらにシェーディング補正を行うためのシェーディングパターンが設けられたシェーディングプレートを備えており、

前記基準位置パターンは、前記シェーディングプレートにおけるシェーディングパターンが設けられていない箇所に設けられている画像読取装置。

3. 請求項 1 に記載の画像読取装置において、

前記基準位置パターンは画像読取用キャリッジの主走査方向に対して所定角度の傾きを有する直線である画像読取装置。

4. 請求項 3 に記載の画像読取装置において、

さらに前記基準位置パターンは画像読取用キャリッジの副走査方向に所定距離を設けて少なくとも 2 つ設けられ、且つこれらの前記主走査方向に対する傾きが互いに逆とされており、

前記制御部は、画像読取用キャリッジを介して前記 2 つの基準位置パターンを読み取り、主走査方向での 2 つの基準位置パターン間の距離が所定の値になる位置を基準位置として検出する画像読取装置。

5. 請求項1に記載の画像読取装置において、

前記制御部は画像読取用キャリッジを副走査方向の前方向に所定距離だけ移動させた後、逆方向に移動させて前記基準位置パターンを読み取る画像読取装置。

6. 請求項5に記載の画像読取装置において、

前記所定距離は、前記画像読取用キャリッジが副走査範囲の手前で移動できる距離より大きく、且つ前記副走査範囲を越えてから移動できる距離より小さいことを特徴とする画像読取装置。

7. 請求項2に記載の画像読取装置において、

前記制御部は、前記画像読取用キャリッジによって基準位置パターンを読み取って基準位置を検出し、その基準位置から規定距離だけ画像読取用キャリッジを移動して画像読み取り開始位置に移動させた後、シェーディング補正用パターン側に移動して、シェーディング補正を行い、その後、再び、画像読取用キャリッジを画像読み取り開始位置に移動させ、画像読み取り命令があるまでそこに待機させる画像読取装置。

09020001-19850000